

KOGANEI

駆動機器



Swing SWING CYLINDERS スイングシリンダ INDEX

RoHS指令規制物質対応製品

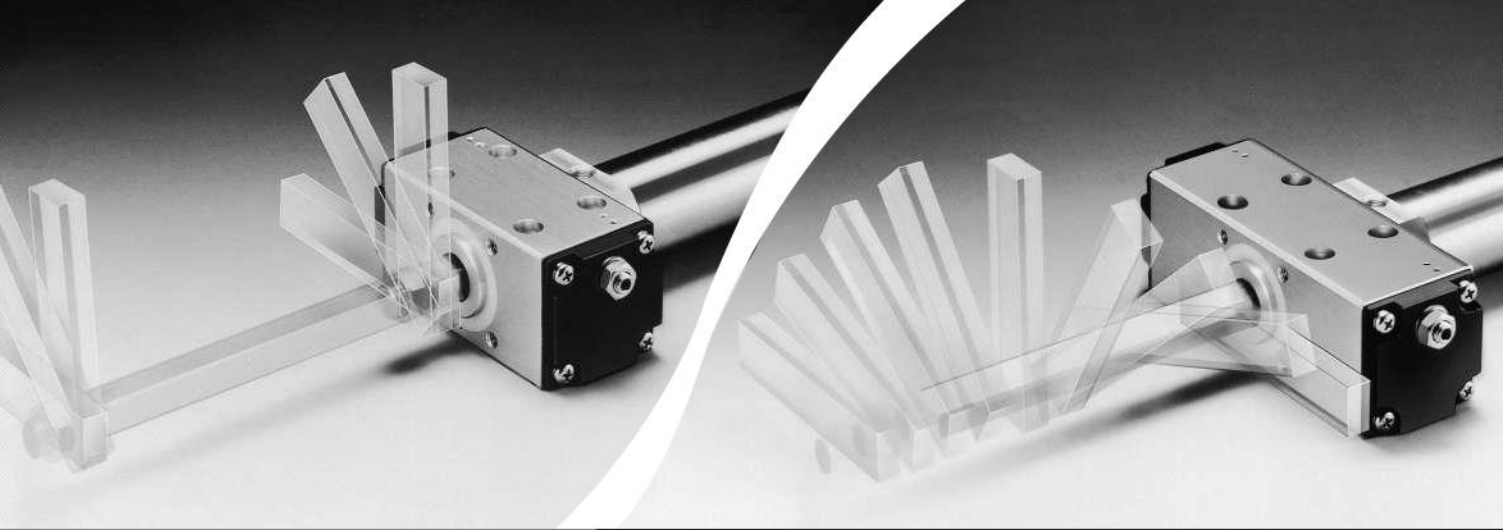
特長/構成	1396
仕様/注文記号	1398
内部構造と各部名称	1399
寸法図	1400
センサスイッチ	1402
取扱い要領と注意事項	1404

ミニ
ピット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
パーシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドB
アルファ
ツイロッド
アクセス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
シハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブ
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

⚠ 注意

ご使用になる前に後付ページの「安全上のご注意」を必ずお読みください。

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ベアリング
ペン
スリム
ツイスト
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイスト
ロッドφ6
ツイスト
ロッドφ8
アルファ
ワイヤロッド
アクセス
シリンドラ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
スライダ
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63 φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット
エアハンド
ミカ
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブバック
低速
シリンドラ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
スイッチ
CJ
CRE



Swing スイングシリンドラ

独創的なアイデアにより、直線運動と揺動運動の機能を

シンプルに一体化

直線運動と揺動運動を交互、または同時に得ることができるスイングシリンドラ。

いままでは、このような複合的な動きを得るには別々のユニットが必要でしたが、スイングシリンドラはこれを一体化するとともに使い易さもプラスしました。

シリンドラ径はφ25・φ40、揺動角は45度、90度、135度、180度です。

特長

1. 直線と揺動の動作に別個のユニットを使った場合に比べ、大幅な設計工数の削減ができます。
2. 揺動角度の微調節機構付で、任意の角度が設定できます。
3. ピストン部に球面軸受を内蔵し、軽くスムーズな揺動運動が得られます。
4. シリンドラ部、揺動部共センサスイッチが取付可能で、制御もきわめて、容易になっています。

構成

基本形



フランジ形



ロッド先端スクエア



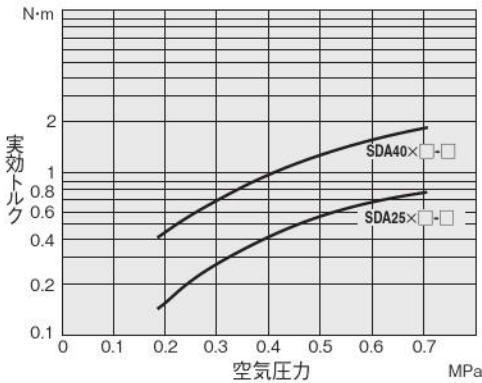
シリンダ径φ25, φ40
揺動角度 45°, 90°, 135°, 180°



センサシリンダ



揺動部実効トルク



形式	空気圧力 MPa					
	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7
SDA25 × □ - □	0.167	0.294	0.422	0.549	0.667	0.794
SDA40 × □ - □	0.461	0.735	1.01	1.294	1.559	1.834

空気消費量

● シリンダ部

形式	空気圧力 MPa					
	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7
SDA25 × 15 - □	44	58	72	87	101	116
SDA25 × 25 - □	73	96	120	144	168	192
SDA25 × 50 - □	145	192	240	288	336	384
SDA40 × 15 - □	111	148	184	221	258	294
SDA40 × 25 - □	185	246	307	368	429	490
SDA40 × 50 - □	370	492	613	735	858	980
SDA40 × 75 - □	555	738	920	1110	1290	1470
SDA40 × 100 - □	740	983	1230	1470	1720	1960

● 揺動部

形式	空気圧力 MPa					
	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7
SDA25 × □ -45	7.5	9.9	12.4	14.9	17.3	19.8
SDA25 × □ -90	14.9	19.9	24.8	29.7	34.6	39.5
SDA25 × □ -135	22.4	29.8	37.1	44.5	51.6	59.3
SDA25 × □ -180	29.8	39.7	49.5	59.3	69.2	79
SDA40 × □ -45	17.4	23.1	28.9	34.6	40.3	45.1
SDA40 × □ -90	34.8	46.2	57.7	69.2	80.6	92.1
SDA40 × □ -135	52.3	69.6	86.8	104.1	121.3	138.6
SDA40 × □ -180	69.7	92.7	115.7	138.6	161.6	184.6

シリンダ部推力

負荷と使用空気圧力から必要な推力を求めて適切なシリンダ内径を選定してください。

表中の数値は計算値ですので負荷との比率(負荷率 = $\frac{\text{負荷}}{\text{計算値}}$)が70%以下(高速の場合は50%以下)となるような内径を選定してください。

形式	ピストンロッド径 mm	動作	受圧面積 mm ²	空気圧力 MPa								
				0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9
SDA25 × □ - □	□7.4	押側	490	49	98	147	196	245	294	343	392	441
		引側	436	43.6	87.2	130.8	174.4	218	261.6	305.2	348.8	392.4
SDA40 × □ - □	□13	押側	1250	125	250	375	500	625	750	875	1000	1125
		引側	1087	108.7	217.4	326.1	434.8	543.5	652.2	760.9	869.6	978.3

ミニ
ピット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ペーシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドB
アルファ
ツイロッド
アクシス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダー
ロッド
スライダー
Z
スライダー
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ83,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンブラ
イアンス
コンブラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブ
低減
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

Swing スイંગシリンダ



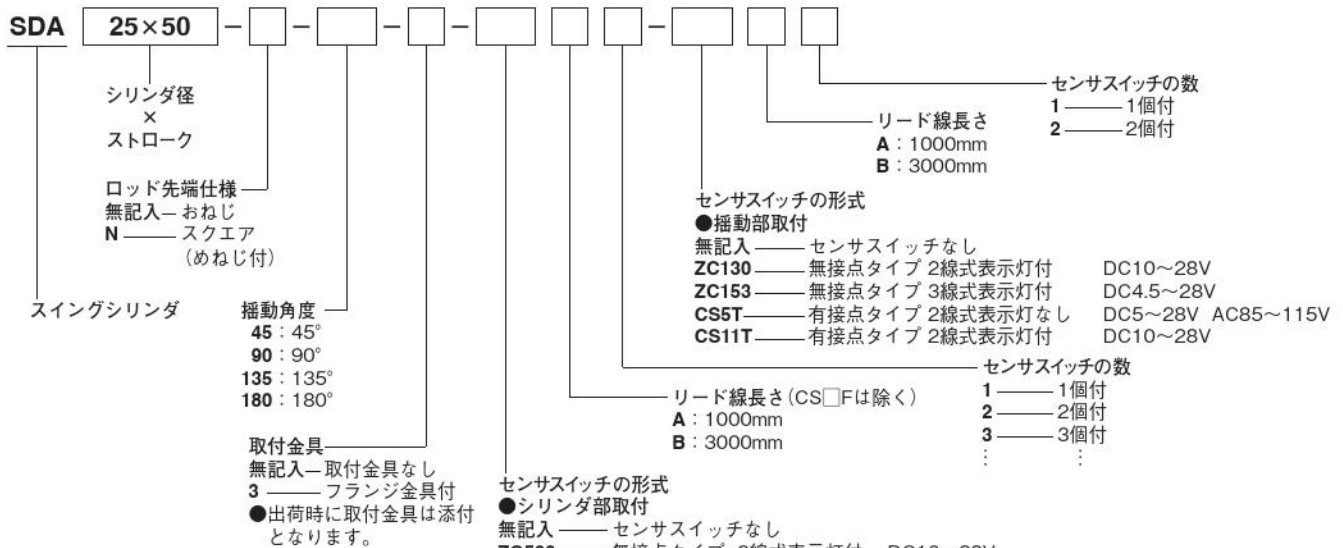
仕様

形式	基本形式	SDA25×□				SDA40×□				
		仕様角度				仕様角度				
項目		-45	-90	-135	-180	-45	-90	-135	-180	
使用流体		空気								
使用圧力範囲	MPa	0.2~0.7								
保証耐圧力	MPa	1.03								
使用温度範囲	℃	0~60								
給油		不要								
シリンダ部	作動形式	複動形								
	使用速度範囲	mm/s	50~500							
	クッション	両側あり(ゴムバンパ方式)								
	配管接続口径	Rc	1/8							
	ストローク公差	mm	+1 0							
揺動部	作動形式	揺動角調節付複動形ピストンタイプ(ラックピニオン方式)								
	実効トルク(使用圧力 0.5MPa時)	N·m	0.549				1.294			
	揺動角度範囲		20°~105°	45°~105°	100°~195°	135°~195°	20°~100°	80°~100°	100°~190°	170°~190°
	バックラッシュ		3.5°				2.5°			
	揺動時間 ^{注1} (0.5MPa無負荷時)	s	0.2~0.5	0.2~0.5	0.4~0.8	0.4~1.0	0.2~1.0	0.2~1.2	0.4~1.8	0.4~2.5
	クッション		なし							
	シリンダ径×ストローク ^{注1}	mm	16×6.3	16×12.6	16×18.9	16×25.2	20×9.4	20×18.8	20×28.3	20×37.7
	許容エネルギー ^{注2}	J	0.002(0.006)				0.006(0.02)			
配管接続口径	Rc	1/8								

注1：仕様角度の場合です。

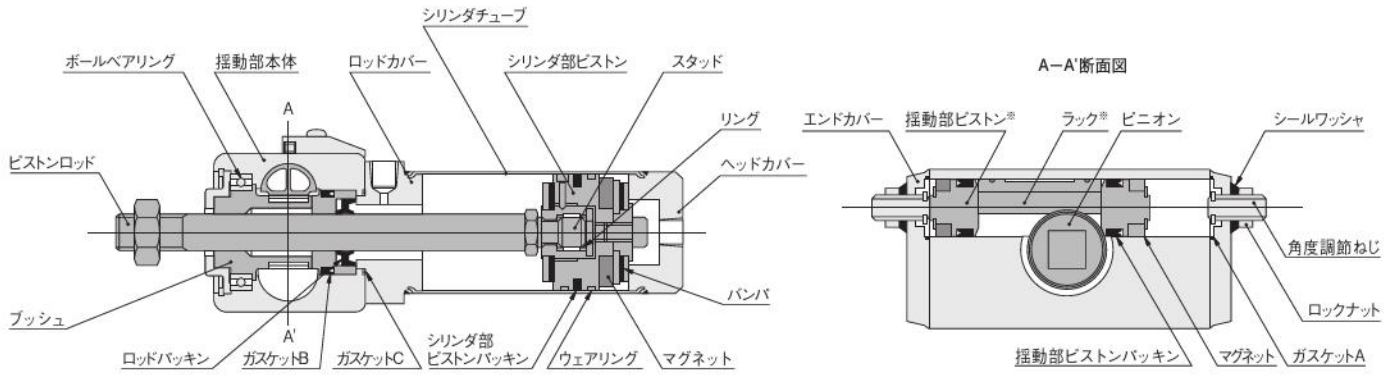
注2：許容エネルギーの()内は、ロッド先端仕様がスクエアの場合です。

注文記号



- 全てのスイングシリンダにはあらかじめマグネットが装備されていますので、センサスイッチを取り付けるだけでセンサシリンダとしてご使用になれます。
- CS□FはDIN式コネクタ付。それ以外はすべてプロメットタイプです。
- センサスイッチの詳細は1819ページをご覧ください。

内部構造と各部名称



主要部材質

●シリンダ部

品名	材質
シリンダチューブ	ステンレスチューブ
シリンダ部ピストン	アルミ (アルマイト処理)
ピストンロッド	硬鋼 (硬質クロムめっき)
ロッドカバー	アルミ (アルマイト処理)
ヘッドカバー	
スタッド	硬鋼 (ニッケルめっき)
リング	特殊鋼 (SDA25は樹脂)
ウェアリング	合成樹脂
パッキン	合成ゴム
バンパ	
マグネット	樹脂マグネット

●揺動部

品名	材質
揺動部本体	アルミ (アルマイト処理)
エンドカバー	
ピニオンブッシュ	合成樹脂
ラック	
ボールベアリング	軸受鋼
パッキン	合成ゴム
マグネット	樹脂マグネット

シリンダ径とストローク

形式	mm	
	標準ストローク	製作可能 最大ストローク
SDA25×□-□	15 25 50	150
SDA40×□-□	15 25 50 75 100	300

質量

項目	形式	kg			
		SDA25×□-45,90	SDA25×□-135,180	SDA40×□-45,90	SDA40×□-135,180
ゼロストローク質量		0.55	0.71	1.10	1.34
ストローク1mm毎の加算質量		0.0009		0.0021	
フランジ金具の質量		0.17		0.23	
シリンダ部の センサスイッチ質量	ZG5□□,CS□M	0.030			
	CS□F	0.060			
揺動部の センサスイッチ 質量	ZC1□□	0.022			
	CS5T	0.022			
	CS11T	0.022			

※センサスイッチ質量は、ホルダを含むセンサスイッチ1個の質量です。

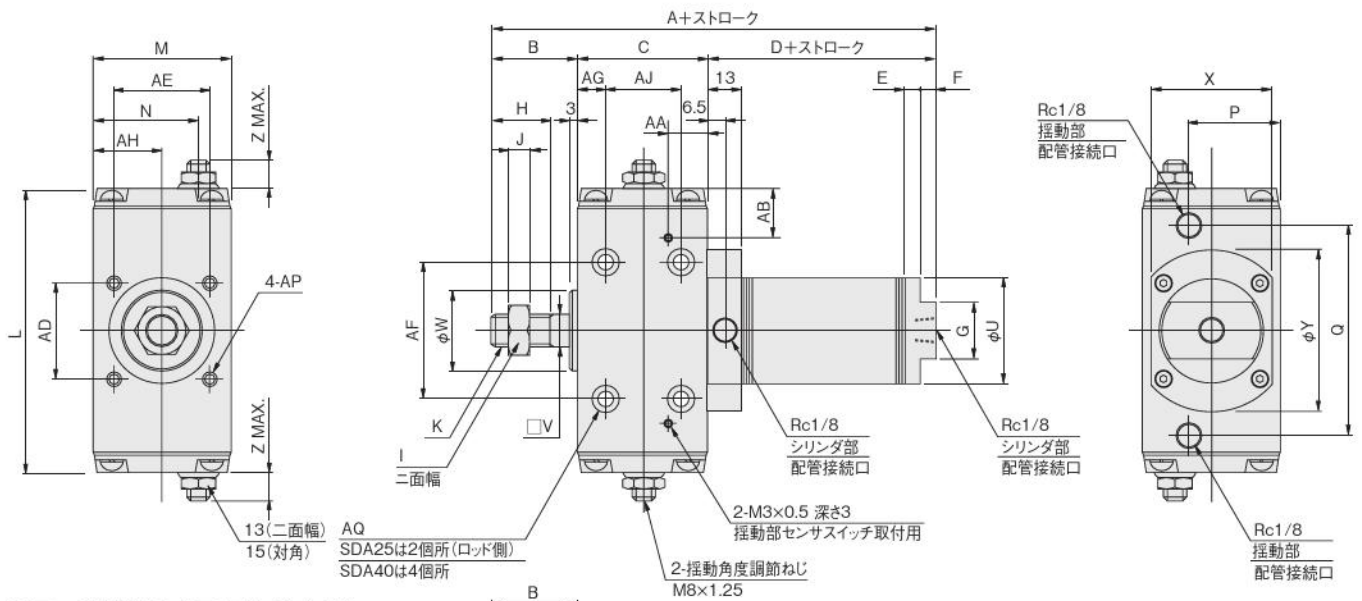
計算例: SDA25×50 - 90にフランジ金具、センサスイッチ (ZG530:2個, ZC130:2個) 付の質量は、 $0.55 + (0.0009 \times 50) + 0.17 + (0.030 \times 2) + (0.022 \times 2) = 0.869\text{kg}$

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ベアリング
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドB
アルファ
ツイロッド
アクセス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライド
ロッド
スライド
Z
スライド
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ83,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアシス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
パッキン
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

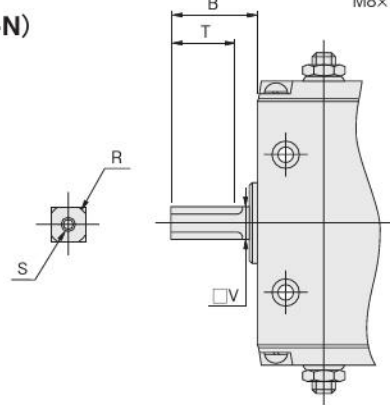
ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドシグ
6~10
ガイドシグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッド B
アルファ
ワイロッド
アクシス
シリンド
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライド
ロッド
スライド
Z
スライド
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63 φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
ミハ
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブバック
低速
シリンド
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

寸法図 (mm)

●基本形



●ロッド先端スクエア仕様 (-N)



注：図はSDA40の場合

形式	記号	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N
SDA25×□-45, SDA25×□-90		133	29	44	60	4	5	19	18	12	5	M8×1	90	44	34
SDA25×□-135, SDA25×□-180		133	29	44	60	4	5	19	18	12	5	M8×1	115	44	34
SDA40×□-45, SDA40×□-90		154	34	52	68	6	6	22	23	19	8	M14×1.5	112	54	41.5
SDA40×□-135, SDA40×□-180		154	34	52	68	6	6	22	23	19	8	M14×1.5	150	54	41.5

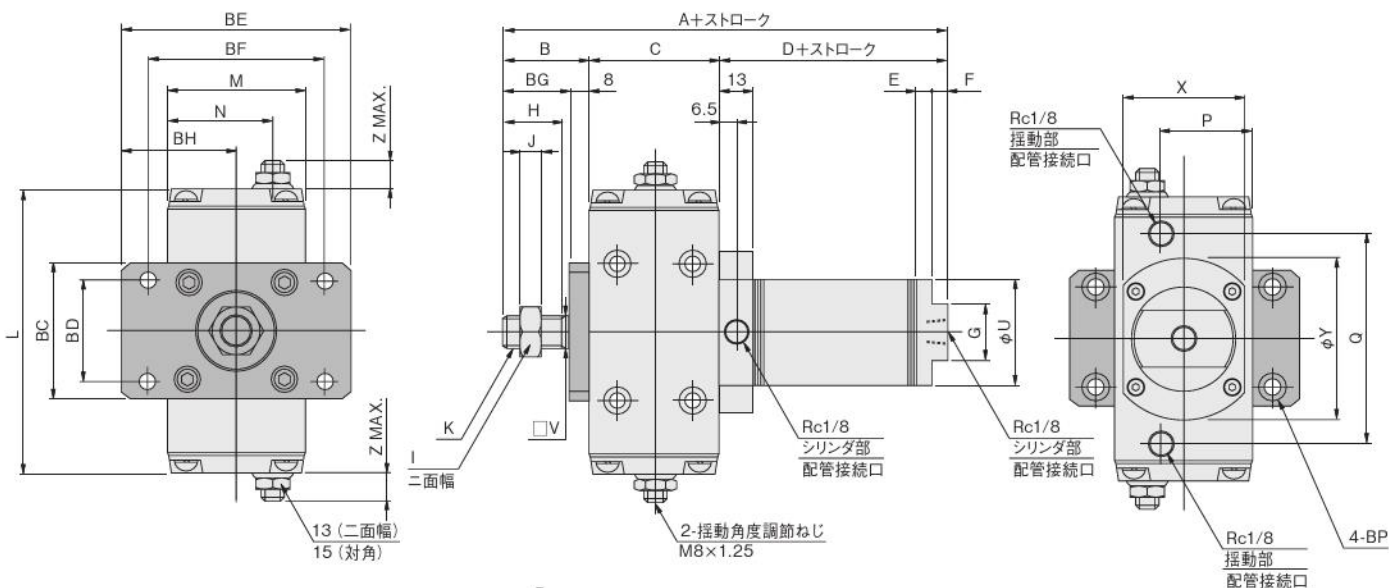
形式	記号	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z ^注
SDA25×□-45, SDA25×□-90		30	63	φ8 ⁰ _{-0.022}	M4×0.7 深さ6	18	26.4	7.4	20	38	45	11.6 (18.6)
SDA25×□-135, SDA25×□-180		30	88	φ8 ⁰ _{-0.022}	M4×0.7 深さ6	18	26.4	7.4	20	38	45	11.6 (18.6)
SDA40×□-45, SDA40×□-90		36	83	φ15 ⁰ _{-0.027}	M6×1 深さ8	25	41.6	13	32	48	64	11.2 (18.2)
SDA40×□-135, SDA40×□-180		36	121	φ15 ⁰ _{-0.027}	M6×1 深さ8	25	41.6	13	32	48	64	11.2 (18.2)

形式	記号	AA	AB	AD	AE	AF	AG	AH	AJ	AP	AQ
SDA25×□-45, SDA25×□-90		13	18	25	25	42	8	22	—	M5×0.8 深さ10	φ6.6 座ぐりφ11 深さ6.3
SDA25×□-135, SDA25×□-180		13	18	25	25	42	8	22	—	M5×0.8 深さ10	φ6.6 座ぐりφ11 深さ6.3
SDA40×□-45, SDA40×□-90		17	19	38	38	54	11	27	30	M6×1 深さ10	φ6.6 座ぐりφ11 深さ6.3
SDA40×□-135, SDA40×□-180		17	19	38	38	54	11	27	30	M6×1 深さ10	φ6.6 座ぐりφ11 深さ6.3

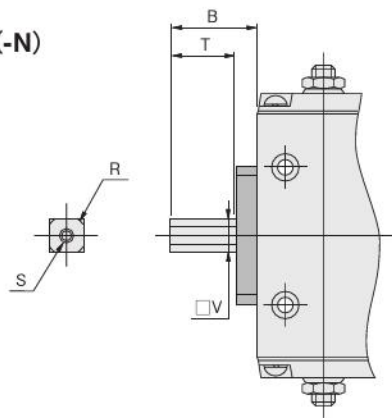
注：() は、-45, -135の場合。

寸法図 (mm)

●フランジ金具付



●ロッド先端スクエア仕様 (-N)



注：図はSDA40の場合

形式	記号	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N
SDA25×□-45, SDA25×□-90		133	29	44	60	4	5	19	18	12	5	M8×1	90	44	34
SDA25×□-135, SDA25×□-180		133	29	44	60	4	5	19	18	12	5	M8×1	115	44	34
SDA40×□-45, SDA40×□-90		154	34	52	68	6	6	22	23	19	8	M14×1.5	112	54	41.5
SDA40×□-135, SDA40×□-180		154	34	52	68	6	6	22	23	19	8	M14×1.5	150	54	41.5

形式	記号	P	Q	R	S	T	U	V	X	Y	Z注
SDA25×□-45, SDA25×□-90		30	63	φ8 ⁰ _{-0.022}	M4×0.7 深さ6	18	26.4	7.4	38	45	11.6 (18.6)
SDA25×□-135, SDA25×□-180		30	88	φ8 ⁰ _{-0.022}	M4×0.7 深さ6	18	26.4	7.4	38	45	11.6 (18.6)
SDA40×□-45, SDA40×□-90		36	83	φ15 ⁰ _{-0.027}	M6×1 深さ8	25	41.6	13	48	64	11.2 (18.2)
SDA40×□-135, SDA40×□-180		36	121	φ15 ⁰ _{-0.027}	M6×1 深さ8	25	41.6	13	48	64	11.2 (18.2)

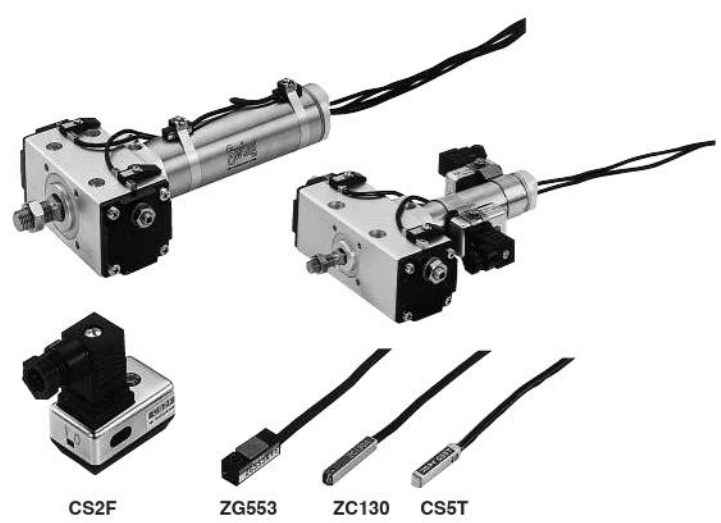
形式	記号	BC	BD	BE	BF	BG	BH	BP
SDA25×□-45, SDA25×□-90		44	30	75	60	21	37.5	φ5.5 座ぐりφ9.5 深さ5.4
SDA25×□-135, SDA25×□-180		44	30	75	60	21	37.5	φ5.5 座ぐりφ9.5 深さ5.4
SDA40×□-45, SDA40×□-90		54	40	90	70	26	45	φ6.5 座ぐりφ11 深さ6.5
SDA40×□-135, SDA40×□-180		54	40	90	70	26	45	φ6.5 座ぐりφ11 深さ6.5

注：()は、-45、-135の場合。

- ミニ
- ビット
- ノック
- マルチ
- ジグC
- ジグC
- ストローク
- ジグC
- 低摩擦
- ペーシック
- ペン
- スリム
- ツイン
- ポート
- ダイナ
- KSD
- ガイドジグ
- 6~10
- ガイドジグ
- 12~63
- ツイン
- ロッドφ6
- ツイン
- ロッドB
- アルファ
- ライロッド
- アクシス
- シリンドラ
- スライド
- ユニット
- ハイ
- マルチ
- ミニガイド
- スライダー
- ロッド
- スライダー
- Z
- スライダー
- GT
- ミニガイド
- テーブル
- ORV
- ORC
- φ10
- ORCA
- ORGA
- ORK
- ORC
- φ83, φ80
- ORW
- MRW
- ORB
- MRV
- MRC
- MRG
- MRB
- ORS
- MRS
- RAP
- RAT
- RAF
- RAN
- RAG
- RWT
- スイング
- ツイスト
- エアハンド
- ハンド
- フラット
- エアハンド
- 三爪
- ハンド
- メカ
- ハンド
- ラバー
- ハンド
- MJC
- コンプラ
- イアンス
- コンプラ
- θレス
- SHM
- マイクロ
- SHM
- 高速
- バルブ
- 低速
- シリンドラ
- リニア
- 磁気
- ストローク
- センサ
- センサ
- スイッチ
- CJ
- CRE

センサスイッチ

無接点タイプ・有接点タイプ

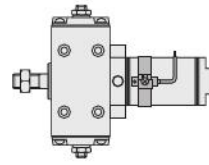


センサスイッチ取付可能最小シリンダストローク

センサスイッチ取付最小シリンダストローク mm

センサスイッチ形式	2個取付		1個取付
	一直線上	位置をずらした場合	
ZG530 ZG553	20	15	15
CS□M	20	15	15
CS□F	44	21	15

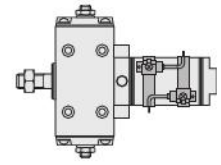
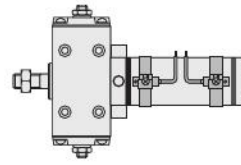
●1個取付



●2個取付

●一直線上に取付けた場合

●位置をずらして取付けた場合



センサスイッチの注文記号

■揺動部（取付金具付）

		センサスイッチ形式	リード線長さ	基本形式	シリンダ径
無接点タイプ 2線式表示灯付	DC10~28V	ZC130	A B	-SDA	25
無接点タイプ 3線式表示灯付	DC4.5~28V	ZC153			
有接点タイプ 2線式表示灯なし	DC5~28V	CS5T	A B	-SDA	40
	AC85~115V				
有接点タイプ 2線式表示灯付	DC10~28V	CS11T			

■シリンダ部（取付金具付）

		センサスイッチ形式	リード線長さ	基本形式	シリンダ径
無接点タイプ 2線式表示灯付	DC10~28V	ZG530	A B	-SDA	25
無接点タイプ 3線式表示灯付	DC4.5~28V	ZG553			
有接点タイプ 2線式表示灯付	DC10~30V	CS3M	A B	-SDA	25
	AC85~230V				
有接点タイプ 2線式表示灯付	DC10~28V	CS4M	A B	-SDA	40
	AC85~115V				
有接点タイプ 2線式表示灯付	DC3~30V	CS5M	—	-S	40
	AC85~115V				
有接点タイプ-表示灯付	AC85~230V	CS2F	—		
有接点タイプ-表示灯付	DC10~30V	CS3F	—		
有接点タイプ-表示灯付	DC10~30V	CS4F	—		
有接点タイプ-表示灯なし	DC3~30V	CS5F	—		

●取付金具のみの注文記号（揺動部）

C1 - SDA □

シリンダ径
25 : φ25用
40 : φ40用

シリンダ基本形式

センサタイプ
無接点タイプセンサスイッチ (ZC130, ZC153)
有接点タイプセンサスイッチ (CS5T, CS11T)

●取付バンドのみの注文記号（シリンダ部）

□ - □ □

シリンダ径
25 : φ25用
40 : φ40用

シリンダ基本形式
SDA : CS□M, ZG5□□用
S : CS□F用

センサタイプ
G5 : CS□M, ZG5□□用
F : CS□F用

センサスイッチの作動範囲・応差・最高感度位置

●作動範囲：ℓ

ピストンが移動してリードスイッチがONしてから、さらにピストンが同方向に移動してOFFするまでの範囲をいいます。

●応差：C

ピストンが移動してリードスイッチがONした位置から、ピストンが逆方向に移動してOFFするまでの距離をいいます。

●シリンダ部

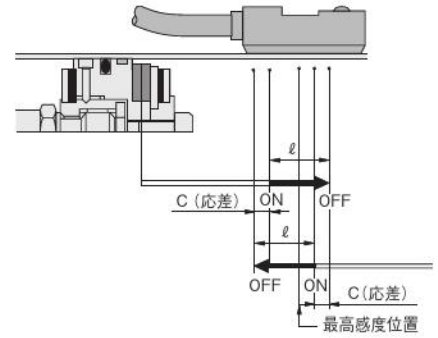
センサスイッチ形式	CS□M	ZG5□□	CS□F
作動範囲：ℓ	7~10.5	2.5~4.2	8~12
応差：C	1MAX.	0.7MAX.	1.5MAX.
最高感度位置	11 ^{注1}	11 ^{注1}	16 ^{注2}

注1：リード線の反対側端面からの数値です。
注2：コネクタ側端面からの距離です。

●揺動部

センサスイッチ形式	CS5T	CS11T	ZC1□□
作動範囲：ℓ	7~9.5	2.5~4	
応差：C	1.5MAX.		0.2MAX.
最高感度位置 ^注	7	10.5	8.5

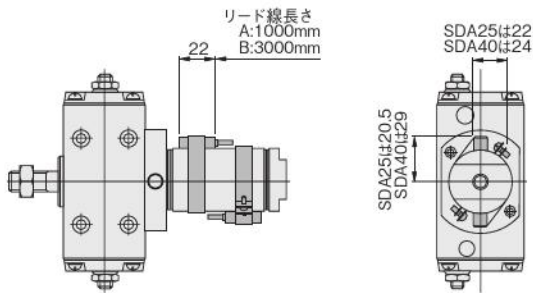
注：リード線の反対側端面からの距離です。



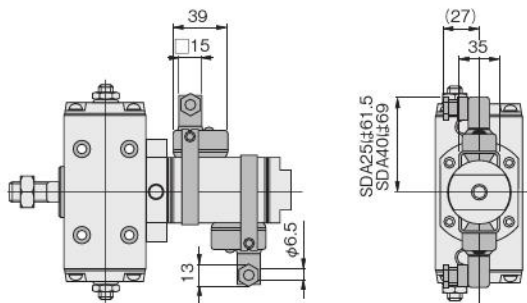
寸法図(mm)

●シリンダ部

ZG5□□、CS□M

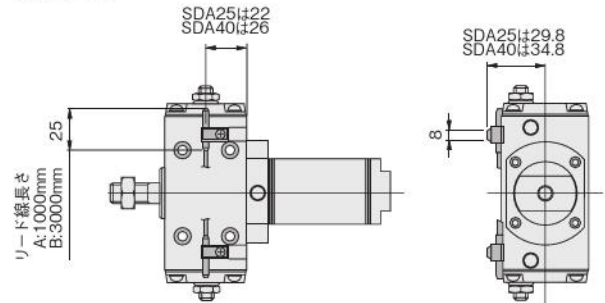


CS□F

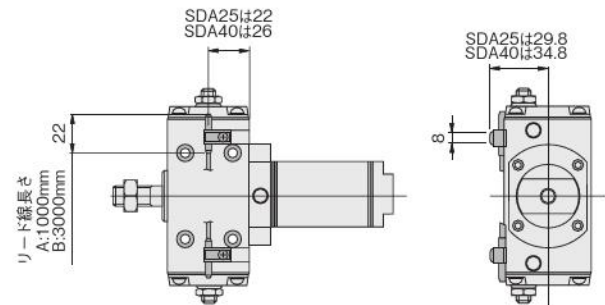


●揺動部

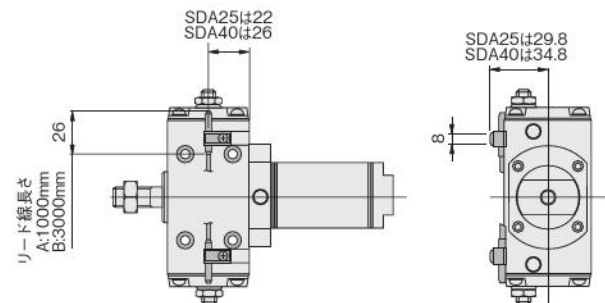
ZC1□□



CS5T



CS11T



ミニ
ピット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ペーシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドB
アルファ
ツイロッド
アクシス
シリンド
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブバック
低速
シリンド
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

ミニビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC ストローク 6~10
ジグC 低摩擦
ベジック
ペン
スリム
ツイン ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ 6~10
ガイドジグ 12~63
ツイン ロッドφ6
ツイン ロッドB
アルファ ツインロッド
アクシス シリンダ
スライド ユニット
ハイ マルチ ミニガイド スライダ
ロッド スライダ
スライダ
GT
ミニガイド テーブル
ORV
ORC φ10
ORCA ORGA
ORK
ORC φ63 φ80
ORW MRW
ORB
MRV
MRC MRG
MRB
ORS MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット エアハンド
ミハ ハンド
メカ ハンド
ラバー ハンド
MJC
コンプラ イアンス
コンプラ θレス
SHM マイクロ
SHM
高速 バルブバック
低速 シリンダ
リニア 磁気
ストローク センサ
センサ スイッチ
CJ
CRE

取扱い要領と注意事項



選定と揺動角度

選定

- 揺動部の出力(トルク)は十分に余裕をみてください。必要とするトルクが実効トルクの80%以下(変動負荷の場合は50%以下)となるような機種を選定してください。揺動運動で、負荷の質量が大きかったり揺動速度が速い場合には慣性負荷が大きくなり、許容運動エネルギーを超えることがあります。このような時はショックアブソーバなどを取付けてスイングシリンダには直接慣性力がかからないようにしてください。
- スイングシリンダの揺動角度には、45度、90度、135度、180度があり、いずれも下表の範囲内で揺動角度の調節が可能です。

形式	揺動角度範囲
SDA25×□-45	20°~105°
SDA25×□-90	45°~105°
SDA25×□-135	100°~195°
SDA25×□-180	135°~195°
SDA40×□-45	20°~100°
SDA40×□-90	80°~100°
SDA40×□-135	100°~190°
SDA40×□-180	170°~190°

- 運動エネルギーが大きすぎると、シリンダの破損につながります。必ず許容エネルギー以下で使用してください。
- 運動エネルギーについての詳細は前付7ページ「2.ロータリアクチュエータの選定」をご覧ください。

取付

取付姿勢は自由ですが、垂直方向に取付ける場合は負荷をピストンロッドの中心で受けるようにし、偏荷重がかからないようにしてください。また、ピストンロッドに横荷重がかかる場合は下表の値以下としてください。

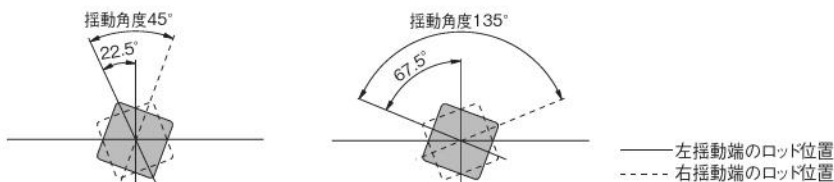
許容横荷重

形式	ストローク mm					N
	15	25	50	75	100	
SDA25	6.9	5.9	4.9	—	—	
SDA40	16.7	15.7	13.7	11.8	9.8	

- 強いラジアル荷重やモーメント荷重、回転軸の偏心および過大な慣性負荷はスイングシリンダの作動不良や破損につながりますので、必ず対策を施してください。
- ピストンロッドとプッシュには多少のガタがありますので、揺動時にはふれが発生することがあります。長ストロークや、横荷重のかかる場合はふれが大きくなりますので注意してください。

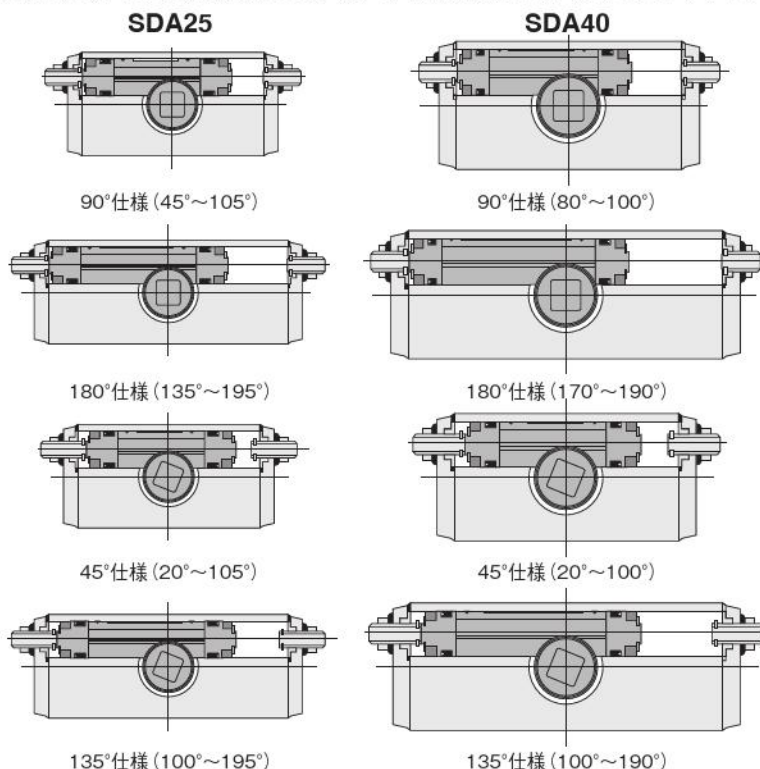
揺動角度の調節と揺動時間

- ピストンロッドの平面は、次のように調整されて出荷されます。
(90°、180°仕様)
両揺動端でのピストンロッドの平面と揺動部取付面とは、平行になります。
(45°、135°仕様)
揺動部センサスイッチ取付面を上面にして、ピストンロッド側より見た場合左揺動端時には、下記図のようになります。



備考：上記以外の揺動角度と揺動端でのピストンロッド位置関係を指定されたい場合は最寄りの当社営業所へご相談ください。

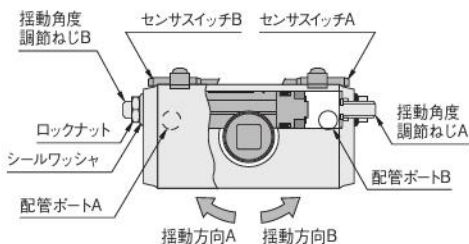
- スイングシリンダは、揺動角度が容易に調節できます。ロックナットをゆるめ、調節ねじを右(時計回り)に回すと揺動角度は小さくなり、左(反時計回り)に回すと大きくなります。



備考：上記図は揺動部左揺動端時(出荷時調整済み)の状態を表しています。
注：カッコ内の揺動角度範囲は揺動角度調節ねじによって調節できる最小角度と最大角度を表しています。但し、最大角度に調節した場合、揺動角度調節ねじが、揺動部本体から長く突出しますので、ご注意ください。なるべく、仕様角度に合った使用をお願いします。

ただし、揺動角度を大きくする方向に調節する場合、調節ねじを揺動部端面から下表の数値以上に突出させないでください。

形式	mm	
	仕様角度	45°,135°
SDA25	18.6	11.6
SDA40	18.2	11.2



配管ポートAにエアを供給するとA方向に揺動し、センサスイッチAがONします。また、配管ポートBに供給するとB方向に揺動し、センサスイッチBがONします。

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ペーシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロットφ6
ツイン
ロットB
アルファ
アイソッド
アクシス
シリンド
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロット
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ83,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
リハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バロバック
低速
シリンド
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE



センサスイッチ

取付け位置と移動要領

3. 揺動時間(動き始めてから揺動端に到達するまでの時間)は下表をめやすとしてください。
空気圧力0.5MPa,無負荷時の揺動時間 s

形式	揺動時間			
	45°	90°	135°	180°
SDA25	0.2~0.5	0.2~0.5	0.4~0.8	0.4~1.0
SDA40	0.2~1.0	0.2~1.2	0.4~1.8	0.4~2.5

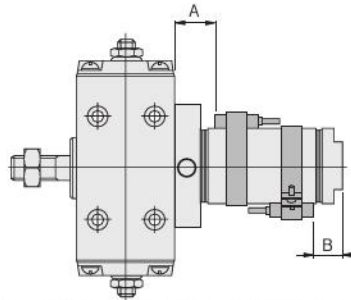
1. スイングシリンドには、SDA25では最大3.5°、SDA40では最大2.5°のバックラッシュ(揺動端でのガタ)があります。正確な位置決めを必要とする場合には、外部にストッパなどを設けてください。
2. ロックナットの推奨締付けトルクは約392N・cmです。締め付けは13mmの標準スパナなどを使用するようにし、モンキーレンチ等の使用は避けてください。強く締めすぎると、エンドカバーを破損することがあります。
3. 揺動部に有接点センサスイッチ付の場合、揺動時間が長くなるとセンサスイッチが誤作動をすることがあります。低速で使用する場合には無接点センサスイッチを使用してください。

備考：スイングシリンドシリーズでは、標準品仕様以外に下記の仕様も用意しております。

- 揺動端ノーバックラッシュタイプ
- 揺動トルク2倍タイプ(揺動端ノーバックラッシュ)
詳細につきましては最寄りの当社営業所へお問い合わせください。

●シリンダ部

センサスイッチを図の位置に付けると、ストロークエンドでマグネットがセンサスイッチの最高感度位置にきます。止めねじをゆるめるとセンサスイッチはバンドと共に軸方向および円周方向に自由に移動することができます。センサスイッチのみの移動はできません。



ストロークエンド検出センサスイッチ取付け位置：A, B mm

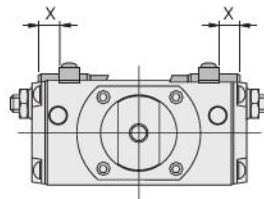
シリンダ形式	センサスイッチ形式			
	ZG5□□,CS□M		CS□F	
	A	B	A	B
SDA25×□-□	27	12	21	7
SDA40×□-□	31	16	25	11

- 各センサスイッチの締付トルクは下記数値となります。
- ZG5□□,CS□M 49N・cm
CS□F 68.6N・cm

●揺動部

センサスイッチを図の位置に取付けると、揺動端でマグネットがセンサスイッチの最高感度位置にきます。

センサスイッチは、ホルダ止めねじをゆるめると移動することができます。



(ヘッドカバー側から見た図)

仕様角度検出センサスイッチ取付け位置：X mm

シリンダ形式	センサスイッチ形式		
	CS5T	CS11T	ZC1□□
SDA25×□-45, 135	6	9.5	7.5
SDA25×□-90, 180	9	12.5	10.5
SDA40×□-45, 135	4.5	8	6
SDA40×□-90, 180	9.5	13	11

1. ホルダ止めねじの締付トルクは29.4N・cm以下にしてください。
揺動角度60°以下に調整した場合、センサスイッチの作動範囲および応差の関係で左右のセンサスイッチが同時に検出(ON)してしまう恐れがある為
- センサスイッチを左右どちらか1個にする
 - センサスイッチの最高感度位置からずれた位置(但し作動範囲内)で検出する。
以上の措置をとってください。

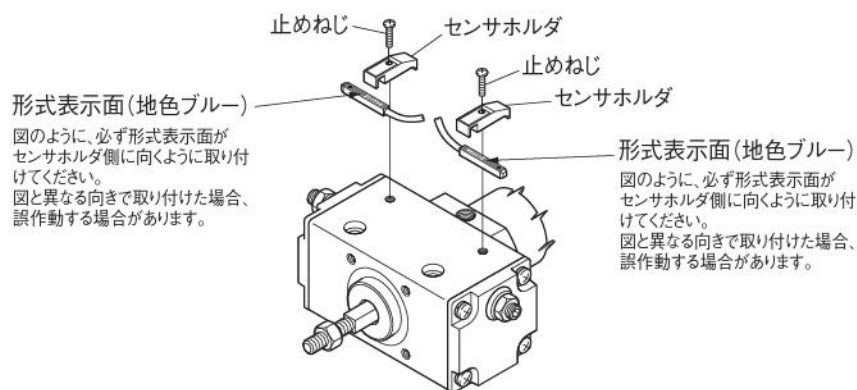
ミニビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC ストローク
ジグC 低摩擦
ベーシック
ペン
スリム
ツイスト
ダイナ
KSD
ガイドジグ 6~10
ガイドジグ 12~63
ツイスト ロッドφ6
ツイスト ロッドφ8
アルファ ワイロッド
アクシス シリンダ
スライド ユニット
ハイ マルチ
ミニガイド スライド
ロッド スライド
スライド
GT
ミニガイド テーブル
ORV
ORC φ10
ORCA ORGA
ORK
ORC φ63 φ80
ORW MRW
ORB
MRV
MRC MRG
MRB
ORS MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形 エアハンド
三爪 ハンド
メカ ハンド
ラバー ハンド
MJC
コンプラ イアンス
コンプラ θレス
SHM マイクロ
SHM
高速 バルブパック
低速 シリンダ
リニア 磁気
ストローク センサ
センサ スイッチ
CJ CRE

取扱い要領と注意事項

センサスイッチ取付時のご注意

スイングシリンダの揺動部へセンサスイッチを取り付ける場合は、下図のように、必ずセンサスイッチの形式表示面がセンサホルダ側に向くように取り付けてください。

なお、止めねじの締付トルクは29.4N・cm以下としてください。形式表示面の対面が感度面になります。



一般注意事項

配管

スイングシリンダに配管する前に、必ず配管内のフラッシング(圧縮空気の吹流し)を十分に行なってください。配管作業中に発生した切り屑やシールテープ、錆などが混入すると、空気漏れなどの作動不良の原因となります。

雰囲気

1. 水滴、油滴などがかかる場所や粉塵が多い場所で使用するときは、カバーなどで保護してください。
2. 流体および雰囲気中に下記のような物質が含まれているときは、使用できません。
有機溶剤・リン酸エステル系作動油・亜硫酸ガス・塩素ガス・酸類。

潤滑

無給油で使用できますが、給油をする場合にはタービン油1種(ISO VG32)相当品を使用してください。

スピンドル油、マシン油の使用は避けてください。

空気源

1. 使用流体は空気を使用し、それ以外の流体の場合は最寄りの当社営業所へご相談ください。
2. スイングシリンダに使用される空気は、劣化したコンプレッサ油などを含まない清浄な空気を使用してください。スイングシリンダやバルブの近くにエアフィルタ(ろ過度40μm以下)を取付けてドレンやゴミを取り除いてください。またエアフィルタのドレン抜きは定期的に行なってください。